

1975 SEP 01



MTA Számítástechnikai és Automatizálási Kutató Intézet Budapest





MAGYAR TUDOMÁNYOS AKADÉMIA  
SZÁMÍTÁSTECHNIKAI ÉS AUTOMATIZÁLÁSI KUTATÓ INTÉZETE

# **Az optimum-számítás egy új módszeréről**

Írta:  
MATOLCSI TAMÁS

Lektorálta:  
dr. KÓSA ANDRÁS



## BEVEZETÉS

A szélsőérték-problémák igen korán megjelentek a matematikai kutatásokban. Az idők folyamán meglehetősen változatos feladatok bukkantak elő; ezeknek egy-egy csoportját a matematika fejlődése során sikerült közös elv alapján tárgyalni. Így született meg, mint a matematika többé-kevésbé önálló ága, az egyváltozós függvények szélsőérték-feladatai után a variációszámítás, a nem lineáris programozás és az optimális irányítás. Csak az utóbbi években sikerült, a funkcionálanalízis eszközeinek felhasználásával, egységesen tárgyalni ezeket a különálló területeket. E nagy szintézis alapja A.J.Dubovickij és A.A.Miljutyin tétele [1] funkcionálok extrémumának szükséges feltételéről.

Szemináriumi összefoglalónkban bebizonyítjuk a Dubovickij-Miljutyin-féle tételt, majd egy-egy feladaton keresztül bemutatjuk, hogyan alkalmazható ez a tétel a különféle klasszikus problémára. Mindehhez egy kivétellel csak egyszerű eszközökre lesz szükségünk, amelyek szinte minden bevezető jellegű funkcionálanalízis könyvében megtalálhatók.

A dolgozat a Valószínűségszámítási és Matematikai Statisztika Osztályon, a 3.11.7. "Irányításelmélet" c. intézeti alapkutatási témában készült.



# Jelölések

$\exists$	létezik
$:=$	definiáló egyenlőség
$\rightsquigarrow$	úgy, hogy
$\Rightarrow$	/ebből/ következik
$\forall$	minden
$\forall^\circ$	mértéktéren "majdnem minden"
$\mathbb{C}$	a komplex számok testje
$\mathbb{R}_n$	az n dimenziós euklideszi tér
$\mathbb{R}$	$\mathbb{R}_1$
$\emptyset$	az üres halmaz
$\overset{\circ}{H}, \bar{H}, \langle H \rangle$	a H halmaz belseje, lezártja és konvex burka
$H_1 \setminus H_2$	a $H_1$ és a $H_2$ halmaz "halmazelméleti" különbsége
$D_F$	az F leképezés értelmezési tartománya
$F: X \rightarrow Y$	F leképezés az X halmazról az Y halmazba
$F \in X \rightarrow Y$	$F: X \supset D_F \rightarrow Y$
$\mathcal{L}/X, Y/$	az X topológikus vektortérről az Y topológikus vektortérbe ható folytonos lineáris leképezések halmaza
$X'$	$\mathcal{L}/X, \mathbb{C}/$ , az X duálisa
$\langle, \rangle$	leképezés a duális elemei által; azaz, ha $x \in X$ és $f \in X'$ , akkor $\langle f, x \rangle = f(x)$ . Ha hangsúlyozni akarjuk, mely térről van szó, indexszel jelöljük, pl: $\langle, \rangle_{\mathbb{R}_n}$
$C^n(T)$	$\{x : T \rightarrow \mathbb{R}_n, T = \bar{T} \subset \mathbb{R}, x \text{ folytonos}\}$
$L^\infty_m(T)$	$\{u : T \rightarrow \mathbb{R}_m, T \subset \mathbb{R}, \ u/t\ _{\mathbb{R}_m} \leq c_u \quad \forall t \in T\}$

Felhívjuk a figyelmet még egy jelölésre:  $x/\cdot/$  és  $u/\cdot/$  jelöli a  $C^{/n/}(T)$ , illetve az  $L^{/m/}_{\infty}(T)$  elemeit, ha hangsúlyozni akarjuk, hogy függvényekről van szó, vagy meg akarjuk őket különböztetni  $R_n$ , illetve  $R_m$  elemeitől;  $x/t/$  és  $u/t/$  az adott függvénynek a  $t \in T$  pontban felvett értéke. Viszont a variációszámításnál a segédváltozó  $\psi$  esetében  $\psi/t/$  magát a függvényt jelöli.

# I. A Dubovickij - Miljutyin-féle tétel

Legyen  $X$  lokálisan konvex topológikus vektortér és  $F \in X \rightarrow \mathbb{R}$  funkcionál; legyen adott továbbá egy  $Q \subset D_F$  halmaz és keressük a funkcionál minimumát /minimumait/ ezen a halmazon. Tegyük fel, hogy  $x_0 \in Q$  minimum-hely, azaz létezik  $x_0$ -nak egy  $U$  környezete úgy, hogy

$$F/x_0/ \leq F/x/ \quad (x \in U \cap Q).$$

Kérdés, milyen feltételeknek kell teljesülnie ehhez?

Nyilvánvalóan megkövetelünk a funkcionáltól és a korlátozó halmaztól bizonyos jó tulajdonságokat, hogy melyeket, azt az alábbi vizsgálódások alapján nyert meghatározásokból fogjuk látni.

1.1 Definíció:  $h_0 \in X$  ( $h_0 \neq 0$ ) az  $F$  funkcionál csökkenési iránya az  $x_0 \in D_F$  pontban, ha  $\exists h_0$ -nak  $U$  környezete, továbbá  $\alpha = \alpha/F, x_0, h_0/ < 0$  és  $\varepsilon_0 = \varepsilon_0/F, x_0, h_0/ > 0$  szám  $\leadsto \forall 0 < \varepsilon < \varepsilon_0$  és  $h \in U$  esetén

$$F/x_0 + \varepsilon h/ \leq F/x_0/ + \varepsilon \alpha.$$

1.2 Állítás: az  $F$  funkcionál egy adott pontbeli csökkenési irányai nulla-csucsú nyílt kupot alkotnak /csökkenési kup/.<sup>\*\*</sup>

<sup>\*\*</sup>Természetesen előfordulhat, hogy ez a "kup" az üres halmaz.



Bizonyítás: az 1.1 definíció jelöléseit alkalmazva:

a/  $\lambda h_0$  is csökkenési irány, ha  $\lambda > 0$ , mert  $\lambda U$ ,  $\lambda \alpha$  és  $\xi_0/\lambda$  mennyiségekkel kielégíti a definíció követelményeit; következésképp a szóban forgó halmaz nulla-csucsú kup.

b/  $\forall h \in U$  csökkenési irány, mert  $U$ ,  $\alpha$ ,  $\xi_0$  mennyiségekkel maga is eleget tesz a definíció feltételeinek; tehát a halmaz nyílt.

Bizonyos értelemben hasonló fogalmakat célszerű bevezetni a  $Q$  "korlátozó" halmazzal kapcsolatban is.

1.3 Definíció:  $h_0 \in X$  ( $h_0 \neq 0$ ) az  $x_0 \in Q$  pontban lehetséges irány a  $Q$  halmazra vonatkozóan, ha  $\exists h_0$ -nak  $U$  környezete és  $\xi_0 = \xi_0/Q$ ,  $x_0, h_0 / > 0$  szám  $\leadsto \forall h \in U$  és  $0 < \xi < \xi_0$  esetén

$$x_0 + \xi h \in Q.$$

1.4 Állítás: a  $Q$  halmazra vonatkozóan egy adott pontbeli lehetséges irányok nulla-csucsú nyílt kupot alkotnak /lehetséges irányok kupja/.

Bizonyítás: teljesen hasonlóan, mint 1.2-nél.

Nyilvánvalóan, ha  $\overset{\circ}{Q} = \emptyset$ , a lehetséges irányok kupja üres. A következő fogalmak már tartalmaznak erre az esetre is.

1.5 Definíció:  $h_0 \in X$  az  $x_0 \in Q$  pontban a  $Q$  halmaz érintője, ha

$$\exists \xi_0 > 0 \leadsto \forall 0 < \xi < \xi_0 \text{ esetén } \exists x/\xi \in Q \leadsto$$

$$x/\xi = x_0 + \xi h_0 + r/\xi,$$

ahol  $r/\varepsilon \in X$  olyan, hogy az origónak  $\forall U$  környezetéhez

$$\exists \varepsilon_u > 0 \leadsto r(\varepsilon)/\varepsilon \in U, \text{ ha } 0 < \varepsilon < \varepsilon_u.$$

1.6 Állítás: a  $Q$  halmaz egy-adott-pontbeli érintői nulla-csucsú kupot alkotnak /érintési kup/.

Megjegyzés: a/ az érintési kup már nem feltétlenül nyilt;  
b/ minden lehetséges irány egyben érintő is, de  
a fordított állítás nem igaz.

A csökkenési irányok és a lehetséges irányok igen szemléletesen, természetes módon kapcsolódnak a funkcionál minimumának kereséséhez; az is látszik, hogy a minimum létezésének szükséges feltétele az, hogy a csökkenési kup és a lehetséges irányok kupja diszjunkt legyen, s ez szemlélteti, miért foglalkozik majd az 1.10 lemma kupos közös részével.

Mint láttuk, mind a három esetben a minket érdeklő irányok kupot alkotnak. A továbbiakban lényeges szerepet játszanak a kupok és az ugynevezett adjungált kupok, ezért ezek elméletéből az idevágó részt a Függelékben közöljük.

Mielőtt továbbmennénk, megemlítjük még, hogy a gyakorlati alkalmazásokban általában több mellékfeltétel adja a megszorítást, azaz

$$Q = \bigcap_{i=1}^n Q_i,$$

és az egyes  $Q_i$ -k közül némelyeknek van belső pontja, némelyeknek nincs; ha  $Q_i = \emptyset$ , egyenlőség típusú mellékfeltételről szokás beszélni, ugyanis ilyenkor általában valamely  $G_i$  funkcionál adja meg a halmazt  $Q_i = \{x: G_i/x/ = 0\}$  alakban; ugyanígy, ha  $Q_i \neq \emptyset$ , akkor a mellékfeltétel egyenlőtlenség típusú.

Ismeretesebb a konvex halmazok "jó" tulajdonságai; ezért a továbbiakban mindig megköveteljük, hogy az előzőekben definiált kupok konvexek legyenek; ez a kikötés azonban még mindig gyengébb, mint a klasszikus elméletekben a szokásos differenciálhatósági feltételek.

És most következik a Dubovickij - Miljutyin-féle tételhez egyenes utat mutató

1.7 Lemma: legyenek  $K_i \subset X$  ( $i = 1, 2, \dots, n+1$ ) nulla-csucsú konvex kupok,  $K_j \neq \emptyset$  ( $j = 1, \dots, n$ ); ilyen feltételek mellett

$$\bigcap_{i=1}^{n+1} K_i = \emptyset$$

akkor és csak akkor, ha  $\exists f_i \in K_i^{\#}$  ( $i = 1, \dots, n+1$ ), nem mind nulla, melyekre

$$\sum_{i=1}^{n+1} f_i = 0$$

$/K_i^{\#} \subset X'$  a megfelelő adjungált kupok,  $i = 1, \dots, n+1/$ .



Bizonyítás; szükségesség:

$$K := \bigcap_{j=1}^n K_j$$

a/ ha  $K \neq \emptyset$ , lévén nyílt és konvex, diszjunkt  $K_{n+1}$ -től, a Hahn - Banach tétel szerint  $\exists 0 \neq f \in X' \rightsquigarrow$

$$\langle f, x \rangle \geq \alpha \quad x \in K \quad \text{és} \quad \langle f, x \rangle \leq \alpha \quad x \in K_{n+1}$$

Könnyen belátható, hogy  $\alpha = 0$  vehető; szemléletesen: ha egy kup egy hipersík egyik oldalán van, akkor ugyancsak egyik oldalára esik a csucsán átmenő, az adott hipersíkkal párhuzamos hipersíknak is. Tehát  $f \in K^\circ$  és így F.11 szerint

$$f = \sum_{j=1}^n f_j, \text{ ahol } f_j \in K_j^\circ, \quad j = 1, \dots, n.$$

Ezután  $f_{n+1} := -f$ , nyilván  $f_{n+1} \in K_{n+1}^\circ$  és  $\sum_{i=1}^{n+1} f_i = 0$ .

b/ ha  $K = \emptyset$ , akkor  $\exists 1 \leq m < n \rightsquigarrow \sum_{i=1}^m K_i \neq \emptyset$ .

Alkalmazzuk az előző gondolatmenetet  $n$  helyett  $m$ -re, nyerünk  $f_i \in K_i^\circ$ ,  $i = 1, \dots, m+1$  funkcionálokat,  $f_{m+1} \neq 0$  és

$$\sum_{i=1}^{m+1} f_i = 0. \text{ Ezután } f_{m+2} = \dots = f_{n+1} := 0, \text{ és ezzel a}$$

szükségesség bizonyítását befejeztük.

Elégségesség:

Tegyük fel, hogy  $\exists 0 \neq x_0 \in \bigcap_{i=1}^{n+1} K_i$ ; az eredeti feltétel

szerint  $\exists 1 \leq k \leq n \rightsquigarrow f_k \neq 0$ , mert különben  $f_{n+1}$  is, azaz mind



nulla lenne; így, lévén  $K_k$  nyílt és  $f_k \in K_k^\#$ ,  $f_k/x_0/ > 0$ , azaz

$$0 = (f_1 + f_2 + \dots + f_{n+1})(x_0) \geq f_k/x_0/ > 0$$

ellentmondást ad, tehát a feltevésünk hamis.

**1.8 Tétel:** /Dubovickij - Miljutyin/ legyen  $x_0$  az  $X$  lokálisan konvex vektortéren értelmezett  $F$  funkcionálnak lokális minimumhelye, a  $Q = \bigcap_{i=1}^{n+1} Q_i$  halmazon, ahol  $Q_j^0 \neq \emptyset$  ( $j = 1, \dots, n$ ) és

$Q_{n+1}^0 = \emptyset$ . Jelölje  $K_0$  az  $F$  csökkenési kupját  $x_0$ -ban,  $K_j$  a  $Q_j$ -re vonatkozó lehetséges irányokat  $x_0$ -ban ( $j = 1, \dots, n$ ) és  $K_{n+1}$  a  $Q_{n+1}$  érintési kupját  $x_0$ -ban. Legyen  $K_i$  konvex ( $i = 0, 1, \dots, n+1$ ).

Ekkor  $\exists$  nem mind nulla  $f_i \in K_i^\#$  ( $i = 0, 1, \dots, n+1$ ) úgy, hogy

$$\sum_{i=0}^{n+1} f_i = 0.$$

**Bizonyítás:** azt látjuk be, hogy  $\bigcap_{i=0}^{n+1} K_i = \emptyset$ , s ez az 1.10 lemmával azonnal adja a kívánt eredményt.

Tegyük fel, hogy a kupok metszete nem üres, vagyis  $\exists h_0 \in \bigcap_{i=0}^{n+1} K_i$ ; ekkor a csökkenési, illetve a lehetséges irányok definíciója szerint  $\exists h_0$ -nak olyan  $U$  környezete és olyan  $\alpha < 0$ ,  $\xi_0 > 0$  számok, hogy  $\forall h \in U$  és  $0 < \xi < \xi_0$  esetén

$$x_0 + \xi h \in Q_i \quad (i = 1, \dots, n), \quad \otimes$$

és

$$F/x_0 + \xi h/ \leq F/x_0/ + \xi \alpha$$

/az  $U$  környezet az egyes  $Q_i$ -k szerint lehetséges irányok környezetének és az  $F$  csökkenési kupjához tartozó környezetnek a metszete;  $\xi_0 := \min \left\{ \min_{1 \leq i \leq n} \xi_0/Q_i, x_0, h_0/, \xi_0/F, x_0, h_0/ \right\} /$ .

Lévén  $h_0$  a  $Q_{n+1}$  érintője, tudjuk, hogy

$$\exists \quad x/\xi/ = x_0 + \xi h_0 + r/\xi/ \in Q_{n+1},$$

és  $\exists \quad \xi_1 > 0 \rightarrow r(\xi)/\xi \in U - h_0$ , ha  $0 < \xi < \xi_1$ ,

azaz  $h/\xi/ := h_0 + r(\xi)/\xi \in U$

Ekkor viszont  $\otimes$  szerint, ha  $0 < \xi < \min \{\xi_0, \xi_1\}$ ,

$$x/\xi/ = x_0 + \xi h/\xi/ \in Q_i \quad (i = 1, 2, \dots, n+1)$$

vagyis  $x/\xi/\epsilon \bigcap_{i=1}^{n+1} Q_i$  kielégíti a mellékfeltételeket, s

emellett

$$F(x(\xi)) \leq F/x_0/ + \xi \alpha < F/x_0/,$$

és ez ellentmond annak, hogy  $x_0$  lokális minimumhely; így a tétel állításával ellentétes feltevésünk helytelennek bizonyult.

Megjegyzések: a/ úgy tűnik, a tétel általánosságát csökkentti, hogy egyenlőség-típusu mellékfeltételt csak egyet engedtünk

meg. Azonban, ha  $Q_k$   $k = 1, \dots, m$  ilyenek, elég a  $\bigcap_{k=1}^m Q_k$

halmazt tekintenünk, s a gyakorlatban ennek a halmaznak az érintési kupját megtalálni általában nem nehezebb, mint az egyes  $Q_k$ -ét.

b/ Bizonyos alkalmazásokban fontos tudni, hogy éppen  $f_0 \neq 0$ . Jól láthatólag ehhez elegendő, hogy  $\bigcap_{i=1}^{n+1} K_i \neq \emptyset$  teljesüljön.

c/ A tétel feltevései kizárják azt a lehetőséget, hogy ugynevezett "csücsök-pontokat" is számításba vehessünk. A csücsök-pont tipikus példája:  $Q$  két kívülről érintkező kör belsejének komplementere,  $x_0$  a közös érintkezési pont. Jelölje  $h_0$  a két kör közös érintőjének irányvektorát: ez az  $x_0$  pontban "majdnem lehetséges" irány:

$$x_0 + \xi h_0 \in Q \quad \xi > 0$$

de nincs a  $h_0$ -nak egyetlen környezete sem, hogy az abban levő pontokra is teljesülne ez. A tétel bizonyításából azonban kitűnik, hogy ha  $Q_{n+1} = X$  /nincs egyenlőség típusu megszorítás/, akkor az ilyen "majdnem lehetséges" és a hasonlóan értelmezett "majdnem csökkenési" irányokat is meg lehet engedni és igaz marad a tétel.



## II. Segédeszközök a Dubovickij - Miljutyin-tétel alkalmazásához

Az 1.11 tételnek az egyes konkrét feladatokra való alkalmazásánál a következőket kell tehát meghatároznunk:

1/ a minimalizálandó funkcionál csökkenési kupját az értelmezési tartománya pontjaiban;

2/ az egyenlőtlenség típusu mellékfeltételeket adó halmazok pontjaiban a lehetséges irányok kupját;

3/ az egyenlőség típusu halmazok pontjaiban az érintési kupot;

4/ az 1 - 3/ pontban leírt kupokhoz az adjungált kupot.

A Dubovickij - Miljutyin-tétel alkalmazásának nagy előnye, hogy külön lehet vizsgálni az egyes mellékfeltételeket és a funkcionált: ha egy bizonyos mellékfeltételre, illetve funkcionálra megtaláltuk a kívánt kupot és az adjungált kupot, ez közvetlenül alkalmazható minden olyan feladatban, amelyben ugyanez a mellékfeltétel vagy funkcionál szerepel.

A következőkben megadunk néhány összefüggést, amelyek bizonyos feltételek teljesülése mellett lehetőséget nyújtanak ahhoz, hogy a vázolt feladatot megoldjuk.

### 1. Csökkenési irányok

Bevezetőben emlékeztetünk a Gateaux -és a Fréchet-féle derivált definíciójára, mert ezek a fogalmak alapvetően fontosak a továbbiakban.



2.1 Definíció: legyen  $X$  lineáris vektortér,  $F : X \rightarrow \mathbb{C}$ ; az  $F$  funkcionál differenciálható a  $h \in X$  irány mentén az  $x_0 \in X$  pontban, ha létezik az

$$F'/x_0, h/ := \lim_{\varepsilon \rightarrow +0} \frac{F/x_0 + \varepsilon h/ - F/x_0/}{\varepsilon}$$

ugynevezett Gateaux-féle derivált.

2.2 Definíció: legyen  $X$  és  $Y$  Banach-tér,  $P : X \rightarrow Y$ ; a  $P$  leképezés differenciálható az  $x_0 \in X$  pontban, ha létezik  $P'/x_0/ \in \mathcal{L}(X, Y)$  ugynevezett Fréchet-féle derivált úgy, hogy  $\forall h \in X$ -re

$$P/x_0 + h/ = P/x_0/ + P'/x_0/ h + r/x_0, h/,$$

ahol  $\| r/x_0, h/ \| = o(\| h \|)$  ("kis ordó"  $\| h \|$ ).

Megjegyzés: ha  $Y = \mathbb{C}$ , azaz  $P$  funkcionál, akkor természetesen  $P'/x_0/ \in X'$

Ezután rátérhetünk a csökkenési irányok kupjának tanulmányozására; jelölje  $K_{cs}$  a minimalizálandó  $F$  funkcionál csökkenési kupját az  $x_0 \in X$  pontban.

2.3 Állítás: ha  $h \in K_{cs}$  és  $\exists F'/x_0, h/$ , akkor  $F'/x_0, h/ < 0$ .

Bizonyítás: a csökkenési irányok és a Gateaux-derivált definíciójából közvetlenül adódik.

2.4 Állítás: ha  $X$  Banach-tér és  $F$  Lipschitz-feltételnek tesz eleget  $x_0 \in X$  egy környezetében, azaz  $\exists \varepsilon_0 > 0$  és  $\beta > 0$   $\curvearrowright$   
 $|F/x_1/ - F/x_2/| \leq \beta \| x_1 - x_2 \| \quad \forall$  olyan  $x_1$  és  $x_2 \in X$ -re, hogy  
 $\| x_1 - x_0 \| \leq \varepsilon_0, \| x_2 - x_0 \| \leq \varepsilon_0$ , továbbá, ha  $F'/x_0, h_0/ < 0$ ,  
 akkor  $h_0 \in K_{cs}$ .

Bizonyítás:

$$\xi := F'/x_0, h_0/.$$

Az iránymenti derivált definíciójából következik, hogy

$$\exists \varepsilon_1 > 0 \leadsto F/x_0 + \varepsilon h_0/ \leq F/x_0/ - \frac{\varepsilon \xi}{2}, \text{ ha } 0 < \varepsilon < \varepsilon_1.$$

Legyen  $h \in X$  olyan, hogy  $\|h - h_0\| \leq \frac{\xi}{4\beta}$ ; ekkor, ha

$$0 < \varepsilon < \min \{\varepsilon_0, \varepsilon_1\},$$

akkor

$$\begin{aligned} F/x_0 + \varepsilon h/ &\leq F/x_0 + \varepsilon h_0/ + \beta \|\varepsilon h - \varepsilon h_0\| \leq \\ &\leq F/x_0/ - \frac{\varepsilon \xi}{2} + \beta \varepsilon \frac{\xi}{4\beta} = F/x_0/ - \frac{\varepsilon \xi}{4}, \end{aligned}$$

vagyis  $h_0$  egy teljes környezetére fennáll a kívánt egyenlőtlenség, s így  $h_0 \in K_{cs}$ .

2.5 Tétel: ha  $X$  Banach-tér,  $F$  Lipschitz-feltételnek tesz eleget  $x_0 \in X$  egy környezetében,  $\exists F'/x_0, h/ \forall h \in X$ -re és  $F'/x_0, h/$  mint  $h$  függvénye konvex funkcionál, akkor

$$K_{cs} = \{h: F'/x_0, h/ < 0\}. \quad \otimes$$

Bizonyítás: a 2.3 és 2.4 állításból azonnal következik; továbbá igen egyszerű meggyőződni arról, hogy tetszőleges  $C$  konvex funkcionálra az  $\{x: C/x/ < \alpha\}$  halmaz konvex.

2.6 Tétel: legyen  $F$  konvex és folytonos;

akkor  $\exists F'/x_0, h/ \forall h \in X$  és  $\forall x_0 \in X$ ,

$$F/x_0 + h/ \geq F/x_0/ + F'/x_0, h/,$$

$K_{cs} = \{h: F'/x_0, h/ < 0\}$  és  $K_{cs}$  konvex halmaz.

Bizonyítás: rögzítsük az  $x_0$  és  $h$  elemeket, és vizsgáljuk a

$$\varphi/\varepsilon/ := F/x_0 + \varepsilon h/$$

egyváltozós függvényt.  $F$  tulajdonságai miatt  $\varphi$  folytonos és konvex; a konvexségből következik, hogy  $0 < \lambda < 1$  és  $\varepsilon > 0$  esetén

$$\frac{\varphi/\lambda\varepsilon/ - \varphi/0/}{\lambda\varepsilon} \leq \frac{\varphi/\varepsilon/ - \varphi/0/}{\varepsilon} =: \phi/\varepsilon/ \quad \otimes$$

A fenti egyenlőtlenségben  $\lambda := \lambda\varepsilon < \varepsilon$  mellett rögtön látható, hogy  $\phi/\varepsilon/$  monoton csökken  $\varepsilon$  csökkenésével. Továbbá a

$0 = \frac{\varepsilon}{1+\varepsilon} (-1) + \frac{1}{1+\varepsilon} \varepsilon$  kombinációval kifejtve  $\varphi/0/-t$  a konvexitás szerint, azt kapjuk, hogy

$$\frac{\varphi/\varepsilon/ - \varphi/0/}{\varepsilon} \geq \varphi/-1/ - \varphi/0/$$

vagyis  $\phi/\varepsilon/$  alulról korlátos, így

$$\exists F'/x_0, h/ = \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} \phi/\varepsilon/.$$

Ha  $\otimes$ -ban  $\varepsilon = 1$  és  $\lambda \rightarrow +0$ , nyerjük:

$$F'/x_0, h/ \leq F/x_0 + h/ - F/x_0/.$$

A funkcionál differenciálhatóságára vonatkozó állításokat tehát beláttuk.

Legyen egy  $h_0 \in X$ -re  $F'/x_0, h_0/ < 0$ ; ez a definíció szerint azt jelenti, hogy  $\exists \xi_0 > 0$ , amelyre

$$-d := F/x_0 + \xi_0 h_0/ - F/x_0/ < 0.$$

Lévén  $F$  folytonos,  $\exists h_0$ -nak olyan  $U$  környezete, hogy

$$\left| F/x_0 + \xi_0 h_0/ - F/x_0 + \xi_0 h/ \right| \leq \frac{d}{2} \quad (h \in U),$$

$$\Rightarrow F/x_0 + \xi_0 h/ \leq F/x_0/ - \frac{d}{2}.$$

Ezután  $F$  konvexitásából, ha  $0 < \xi < \xi_0$ , következik, hogy

$$F/x_0 + \xi h/ \leq \left(1 - \frac{\xi}{\xi_0}\right) F(x_0) + \frac{\xi}{\xi_0} F/x_0 + \xi_0 h/ \leq F/x_0/ - \frac{\xi d}{2\xi_0},$$

azaz  $h_0 \in K_{cs}$ ; a 2.3 állításból már adódik az ellentétes irányú tartalmazás, vagyis végül  $K_{cs} = \{h: F'/x_0, h/ < 0\}$ .

Végezetül  $F$  konvex voltát kihasználva, ha felírjuk az iránymenti deriváltat a definíciója szerint, azonnal látszik, hogy  $F'/x_0, h/$  konvex  $h$ -ban, s így a 2.5 tétel bizonyításában szereplő indoklással  $K_{cs}$  is konvex.

2.7 Tétel: ha  $X$  Banach-tér és  $F$  Fréchet-deriválható az  $x_0 \in X$  pontban, akkor  $K_{cs} = \{h: \langle F'/x_0/, h \rangle < 0\}$  és  $K_{cs}$  konvex halmaz.

Bizonyítás: a 2.3 és 2.4 állítás következményeként adódik  $K_{cs}$  alakja, s ez a halmaz vagy féltér, vagy üres, tehát mindenképpen konvex.



## 2. Lehetséges irányok

Jelölje  $K_1$  az  $x_0 \in Q$  pontban a  $Q$ -ra vonatkozóan lehetséges irányok kupját. Mint már megjegyeztük, csak a  $\overset{0}{Q} \neq \emptyset$  esetet érdemes vizsgálni, mert különben a szóban forgó kup üres; továbbá világos az is, hogy csak az az eset érdekes, amikor  $x_0$  a  $Q$  határának eleme, egyébként ugyanis  $K_1 = X$ .

Vizsgáljunk először olyan halmazokat, amelyek

$$Q = \{ x: G/x/ \leq \lambda \}$$

alakban vannak megadva, ahol  $G$  valamely folytonos funkcionál; ekkor nyilván  $G/x_0/ = \lambda$  a határ  $\forall x_0$  elemére.

Jelölje  $K_G$  a funkcionál csökkenési kupját az  $x_0$  pontban.

### 2.8 Állítás: $K_G \subset K_1$ .

Bizonyítás: ha  $h_0 \in K_G$ , akkor a definíció szerint  $\exists U$  környezete a  $h_0$ -nak és  $\exists \varepsilon_0 > 0$   $\rightsquigarrow$

$$G/x_0 + \varepsilon h / < G/x_0 / \quad (\forall h \in U \text{ és } 0 < \varepsilon < \varepsilon_0),$$

vagyis

$$x_0 + \varepsilon h \in Q.$$

2.9 Állítás: ha  $\exists G'/x_0, h/$  ( $\forall h \in X$ ) és konvex  $h$ -ban, továbbá  $\exists h_0 \in X$   $\rightsquigarrow$   $G'/x_0, h_0/ < 0$ , akkor

$$K_1 \subset \{ h: G'/x_0, h/ < 0 \}.$$

Bizonyítás: legyen  $h \in K_1$ ; ekkor  $\exists \varepsilon_0 > 0$   $\leadsto$

$$x_0 + \varepsilon h \in Q \quad (0 < \varepsilon < \varepsilon_0),$$

azaz

$$G/x_0 + \varepsilon h/ \leq G/x_0/ \quad (0 < \varepsilon < \varepsilon_0),$$

és ebből

$$G'/x_0, h/ \leq 0.$$

Továbbá lévén  $K_1$  nyílt,  $\exists h$ -nak  $U$  környezete  $\leadsto U \subset K_1$ ;  
válasszunk olyan  $\lambda > 0$  számot, hogy

$$h_\lambda := h - \lambda /h_0 - h/ \in U$$

teljesüljön. Ekkor

$$G'/x_0, h_\lambda / \leq 0,$$

és az iránymenti derivált konvexségéből:

$$\begin{aligned} G'/x_0, h/ &= G'(x_0, \frac{1}{1+\lambda} h_\lambda + \frac{\lambda}{1+\lambda} h_0) \leq \\ &\leq \frac{1}{1+\lambda} G'/x_0, h/ + \frac{\lambda}{1+\lambda} G'/x_0, h_0/ < 0. \end{aligned}$$

2.10 Tétel: teljesüljön a következő három feltétel közül valamelyik:

a/  $X$  Banach-tér,  $G$  Lipschitz-feltételnek tesz eleget  $x_0$  egy környezetében,  $\exists G'/x_0, h/$  ( $\forall h \in X$ ) és konvex  $h$ -ban,  $\exists h_0 \in X$  úgy, hogy  $G'/x_0, h_0/ < 0$ ;

- b/  $G$  folytonos konvex funkcionál és  $\exists x \in X \nearrow G/x/ < G/x_0/$ ;  
 c/  $X$  Banach-tér,  $G$  differenciálható  $x_0$ -ban és  $G'/x_0/ \neq 0$ ,  
 ekkor

$$K_1 = K_G = \{h: G'/x_0, h/ < 0\}.$$

Bizonyítás: azonnal következik az előző két állításból, valamint a 2.5, 2.6 és 2.7 tételekből.

Végül nézzünk meg egy esetet, amikor a mellékfeltételt nem funkcionál írja elő:

2.11 Tétel: legyen  $Q$  konvex halmaz, ekkor

$$K_1 = \{h: h = \lambda/x - x_0^0/, x \in Q, \lambda > 0\}.$$

A bizonyítás magától értetődik.

### 3. Érintési irányok

Jelölje  $K_e$  az  $x_0 \in Q$  pontban a  $Q$  halmaz érintési kupját.

Bizonyítás nélkül közlünk egy tételt, amely igen jól használható az érintési kup meghatározásánál. A tétel bizonyítása nem tulságosan egyszerű: ez az a pontja az elméletnek, amely elemi eszközökkel hozzáférhetetlen. A bizonyítással kapcsolatban az irodalomra utalunk [2].

2.12 Tétel: legyen  $X$  és  $Y$  Banach-tér,  $P \in X \rightarrow Y$ ,  $P/x_0/ = 0$ ; legyen  $P$  folytonosan differenciálható az  $x_0$  egy környezetében és legyen  $P'/x_0/$  ráképezés /szűrjekció/. Tekintsük a  $Q = \{x: P/x/ = 0\}$  halmazt. Ekkor

$$K_e = \{h: \langle P'/x_0/, h \rangle = 0\}.$$

#### 4. Adjungált kupok

Az adjungált kupok általános tulajdonságai, amelyeket ebben a részben igen sokszor idézünk, az A. Függelékben található meg. A továbbiak tanulmányozása előtt célszerű legalábbis átfutni a függeléket.

2.13 Állítás: Legyen  $K \subset X$  lineáris altér.

Ekkor  $K^* = \{f \in X' : \langle f, x \rangle = 0 \quad \forall x \in K\}$  / $K^*$  a  $K$  annullátora/.

Bizonyítás: legyen  $f \in X'$  és tegyük fel, hogy  $\exists x \in K \sim^1$   
 $\langle f, x \rangle > 0$ ; mivel  $-x \in K$  szintén,  $\langle f, -x \rangle = -\langle f, x \rangle < 0$   
 $\implies f \notin K^*$

2.14 Állítás: legyen  $f \in X'$ ;

a/  $K_1 := \{x \in X : \langle f, x \rangle = 0\}$ , ekkor  $K_1^* = \{\lambda f, -\infty < \lambda < \infty\}$ ;

b/  $K_2 := \{x \in X : \langle f, x \rangle \geq 0\}$ , ekkor  $K_2^* = \{\lambda f, 0 \leq \lambda < \infty\}$ ;

c/  $K_3 := \{x \in X : \langle f, x \rangle > 0\}$ , ekkor  $K_3^* = \begin{cases} X', & \text{ha } f = 0 \\ K_2^*, & \text{ha } f \neq 0. \end{cases}$

Bizonyítás:

a/ ha  $g \in K_1$ , akkor a 2.13 állítás szerint  $\langle g, x \rangle = 0 \quad (\forall x \in K_1)$   
 $\implies g = \lambda f, -\infty < \lambda < \infty$

b/ lévén  $K_1 \subset K_2$ ,  $K_2^* \subset K_1^*$  /ld. F.4./ így ha  $\lambda f \in K_2^*$  és  
 $\lambda \langle f, x \rangle \geq 0 \implies \lambda \geq 0$ ;

c/ ha  $f = 0$ , akkor  $K_3 = \emptyset$  és így  $K_3^* = X'$ ;  
ha  $f \neq 0$ , akkor  $K_3^* = K_2^*$  és így  $K_3^* = K_2^*$  /ld. F.6./.



A konvex halmazok jelentős szerepet játszanak az egész elméletben. A konvex halmazokkal kapcsolatos következő tétel is fontos alkalmazást nyer a későbbiekben.

2.15 Tétel:  $X$  lokálisan konvex vektortér,  $Q \subset X$  zárt konvex halmaz; jelölje, mint korábban,  $K_\epsilon$  illetve  $K_1$  az  $x_0 \in Q$  pontban a halmaz érintési kupját, illetve lehetséges irányainak kupját; továbbá

$Q^* := \{ f \in X' : \langle f, x \rangle \geq \langle f, x_0 \rangle, \forall x \in Q \}$  /vagyis  $Q^*$  az  $x_0$ -beli

támasztósíkok funkcionáljainak halmaza/.

Ekkor  $K_\epsilon^* = Q^*$ , és ha  $Q \neq \emptyset$ , akkor  $K_1^* = Q^*$ .

Bizonyítás: legyen  $f \in Q^*$  és  $h \in K_\epsilon$ ; az érintési irány definíciója szerint  $\exists \epsilon_0 > 0 \leadsto$

$$x/\epsilon/ := x_0 + \epsilon h + r/\epsilon/ \in Q \quad (0 < \epsilon < \epsilon_0),$$

ahol  $r/\epsilon/ \in X$  olyan, hogy a nullának  $\forall U$  környezetéhez

$\exists \epsilon_U > 0 \leadsto \gamma(\epsilon)/\epsilon \in U \quad \forall 0 < \epsilon < \epsilon_U$  esetén, Igy tehát, lévén  $\langle f, x/\epsilon/ \rangle \geq \langle f, x_0 \rangle$ ,

$$\langle f, h \rangle = \frac{\langle f, x/\epsilon/ \rangle - \langle f, x_0 \rangle}{\epsilon} - \frac{\langle f, r/\epsilon/ \rangle}{\epsilon} \geq - \langle f, \frac{r/\epsilon/}{\epsilon} \rangle.$$

Könnyű belátni  $r/\epsilon/$  tulajdonságaiból, hogy  $\lim_{\epsilon \rightarrow +0} \langle f, \frac{r/\epsilon/}{\epsilon} \rangle =$

$= 0$ , s így  $\langle f, h \rangle \geq 0$ , azaz  $f \in K_\epsilon^*$ .

Viszont, ha  $f \in K_\varepsilon^*$  és  $x \in Q$ , akkor  $h := x - x_0$  érintő  $x_0$ -ban, mert

$$x/\varepsilon/ := x_0 + \varepsilon h = (1 - \varepsilon)x_0 + \varepsilon x \in Q$$

a konvexség miatt; így tehát

$$0 \leq \langle f, h \rangle = \langle f, x \rangle - \langle f, x_0 \rangle,$$

ami épp azt jelenti, hogy  $f \in Q^*$ , s ezzel beláttuk, hogy  $K_\varepsilon^* = Q^*$ .

Továbbá, ha  $\overset{\circ}{Q} \neq \emptyset$ , akkor a 2.11 tétel szerint

$$K_1 = \{ h : h = \lambda / x - x_0 /, \lambda \geq 0, x \in \overset{\circ}{Q} \}$$

s így, ha  $f \in K_1^*$ , akkor  $\lambda = 1$  értékhez tartozó érintőket tekintve

$$\langle f, x \rangle \geq \langle f, x_0 \rangle \quad (x \in \overset{\circ}{Q})$$

adódik. Mivel  $\overset{\circ}{Q} = \overline{Q}$  /ez a konvex halmazok elemi tulajdonsága/,  $f$  folytonosságából azt kapjuk, hogy

$$\langle f, x \rangle \geq \langle f, x_0 \rangle \quad (x \in Q),$$

azaz  $f \in Q^*$ ; tehát beláttuk, hogy  $K_1^* \subset Q^*$ .

Viszont  $K_1 \subset K_\varepsilon$  /ld. 1.8 állítás/, így  $K_1^* \supset K_\varepsilon^*$  /ld. F.4./, s a tétel első részéből már következik, hogy  $K_\varepsilon^* = Q^*$ , így  $K_1^* \supset Q^*$ , és ez az előzővel együtt megadja a kívánt eredményt.

### III. Az általános elmélet alkalmazása speciális esetekre

#### 1. A klasszikus feltételes szélsőérték-feladat és a nem lineáris programozás

A probléma megfogalmazása:

adott  $R_n$ -en az  $F$  és a  $G_i$  ( $i = 1, \dots, m$ ) valós függvény.

$$Q_i := \{ x \in R_n : G_i/x/ \leq 0 \} \quad (i = 1, \dots, k),$$

$$Q_i := \{ x \in R_n : G_i/x/ = 0 \} \quad (i = k+1, \dots, m).$$

Keresendő az  $F$  minimuma a  $Q := \bigcap_{i=1}^m Q_i$  halmazon.

Ez az általánosabb megfogalmazás  $k = 0$  esetén a feltételes szélsőérték,  $k = m$  esetén a nem lineáris programozás feladatát adja vissza. A klasszikus feladatoknak megfelelően tegyük fel, hogy  $F$  és  $G_i$  ( $i = 1, \dots, m$ ) folytonosan differenciálhatók valamely  $T$  tartományban.

Az általános program szerint először meg kell találnunk az  $F$  csökkenési kupját és ennek adjungáltját  $\forall x_0 \in T$  pontban; egyelőre zárjuk ki az  $F'/x_0/ = 0$  esetet. Ekkor

$$K_{cs} = \{ h \in R_n : \langle F'/x_0/, h \rangle < 0 \} \quad \text{/ld. 2.7 tétel/},$$

$$K_{cs}^* = \{ -\lambda_0 F'/x_0/ , \lambda_0 \geq 0 \} \quad \text{/ld. 2.14 tétel/}.$$

A következő teendő az egyenlőtlenség-típusú mellékfeltételek lehetséges irányainak és a megfelelő adjungált kupoknak a meghatározása. Jelölje  $K_i$  a  $Q_i$  ( $i = 1, \dots, k$ ) halmaz lehetséges irányainak kupját az  $x_0 \in Q_i \cap T$  pontban.

Igy, ha

$G_i/x_0/ < 0$ , akkor  $K_i = R_n$   $/x_0$  belső pont!/  
 és  $K_1^* = \{0\}$ ;

ha  $G_i/x_0/ = 0$  és  $G_i'/x_0/ \neq 0$ , akkor

$$K_i = \{h \in R_n : \langle G_i'/x_0/, h \rangle < 0\} \quad (i = 1, \dots, k, \text{ ld. 2.10}),$$

$$K_i^* = \{-\lambda_i G_i'/x_0/ , \quad \lambda_i \geq 0\} \quad / \text{ld. 2.14/},$$

és egyelőre tekintsünk el a  $G_i/x_0/ = G_i'/x_0/ = 0$  lehetőségtől.

Végezetül az egyenlőség típusu mellékfeltételek érintőirányai: mint tudjuk, együttesen kell néznünk az ilyen feltételeket, azaz

a  $Q_0 := \bigcap_{i=k+1}^m Q_i$  halmaz érintési kupját kell megtalálnunk

$\forall x_0 \in Q_0 \cap T$  pontban. Ezt a 2.12 tételből kapjuk meg, ha feltesszük, hogy  $G_i'/x_0/$  ( $i = k+1, \dots, m$ ) lineárisan függetlenek. Az idézett tétel jelöléseit alkalmazva a mostani esetre  $Y = R_m$ ,  $P = \{G_i, i = k+1, \dots, m\}$  és a  $G_i'/x_0/-k$  lineáris függetlensége jelenti azt, hogy  $P'/x_0/$  szürjekció. Így tehát

$$K_\epsilon = \{h \in R_n : \langle G_i'/x_0/, h \rangle = 0, \quad i = k+1, \dots, m\}.$$

Az adjungált kup meghatározásához írjuk  $K_\epsilon = \bigcap_{i=k+1}^m K_i$ ,

ahol

$$K_i := \{h \in R_n : \langle G_i'/x_0/, h \rangle = 0\} \quad (i = k+1, \dots, m),$$



és, mint a 2.14 tételből tudjuk,

$$K_i^* = \{ \lambda_i G_i' / x_0 /, \quad \lambda_i \in \mathbb{R} \}.$$

Nyilvánvalóan  $K_i$  ( $i = k+1, \dots, m$ ) zárt halmazok, és

$\bigcap_{i=k+1}^m K_i^*$   $m$ -dimenziós altér, így szintén zárt  $\mathbb{R}_n$ -ben, ennél-

fogva alkalmazható F.9 következménye, s ezzel nyerjük:

$$K_\epsilon^* = \{ f \in \mathbb{R}_n : f = \sum_{i=k+1}^m \lambda_i G_i' / x_0 /, \quad \lambda_i \in \mathbb{R} \}$$

Összevetve eredményeinket, a Dubovickij - Miljutyin-tétel szerint annak szükséges feltétele, hogy  $F$  az  $x_0 \in Q \cap T$  pontban minimumot érjen el az, hogy létezzen  $\lambda_i$  ( $i = 0, 1, \dots, m$ ) nem mind nulla,  $\lambda_i \geq 0$  ( $i = 0, 1, \dots, k$ ) úgy, hogy

$$\lambda_0 F' / x_0 / + \sum_{i=1}^m \lambda_i G_i' / x_0 / = 0. \quad \otimes$$

A kapott egyenlet jól ismert,  $\lambda_i$ -k az ugynevezett Lagrange-féle szorzók.

Vizsgáljuk meg azokat az eseteket, amelyeket eddig ki-zártunk:

ha  $F' / x_0 / = 0$ , akkor  $\lambda_0 = 1$  és  $\lambda_i = 0$ ;

ha  $G_i' / x_0 / = G_i' / x_0 / = 0$  ( $i = 1, \dots, k$ ), akkor  $\lambda_i = 1$ ,  
 $\lambda_j = 0$  ( $j \neq i$ );

ha  $G_i' / x_0 /$ -k lineárisan összefüggők ( $i = k+1, \dots, m$ )  
 akkor  $\lambda_j = 0$  ( $j \neq i$ )

és  $\lambda_i$  olyan, hogy  $\sum_{i=k+1}^m \lambda_i G_i' / x_0 / = 0$

választással ugyancsak fennáll a  $\otimes$  egyenlet, tehát a szükséges feltételnek ez a formája általános érvényű.

## 2. A variációszámítás mint optimális irányítás

A feladat megfogalmazása:

Vezessük be ebben a részben a rövidség kedvéért a  $C := C^{/n/} [t_0, t_1]$  és  $L_\infty := L^{/m/} [t_0, t_1]$  jelölést, és legyen  $X := C \times L_\infty$ , melynek elemeit  $/x, u/$  formában jelöljük. Szokásos elnevezés:  $x(t)$  a fázistrajektória,  $u(t)$  az irányítás és  $x(t)$ ,  $u(t)$  a folyamat, a  $t$  paraméter pedig az idő.

Legyen az  $X$ -en értelmezett  $F$  funkcionál a következő:

$$F/x, u/ := \int_{t_0}^{t_1} \phi(x/t/, u/t/, t) dt,$$

ahol  $\phi \in \mathbb{R}_n \times \mathbb{R}_m \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  adott függvény. A mellékfeltételt az alábbi halmazok adják meg:

$$Q_1 := C \times \{u \in L_\infty : u/t/ \in M \subset \mathbb{R}_m \quad \forall t \in [t_0, t_1]\},$$

ahol  $M$  megadott halmaz  $\mathbb{R}_m$ -ben.

$$Q_2 := \{ /x, u/ : \dot{x} = \varphi /x, u, t/, x/t_0/ = c_0, x/t_1/ = c_1 \},$$

ahol  $\varphi \in \mathbb{R}_n \times \mathbb{R}_m \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}_n$  adott függvény.

Keresendő az  $F$  minimuma a  $Q_1 \cap Q_2$  halmazon.

Ha  $n = m = 1$ ,  $\varphi/x, u, t/ \equiv u$  és  $M = \mathbb{R}$ , akkor a klasszikus variációszámítás legegyszerűbb feladatát kapjuk; ennek megfelelően tegyük fel a következőket:

- a/  $M$  zárt konvex halmaz,  $M \neq \emptyset$ ;
- b/  $\Phi$  és  $\varphi$  folytonosan differenciálható az első két változójukban;
- c/  $\Phi$  és  $\varphi$  mérhető a harmadik változójukban.

Járjunk el az általános séma szerint, s ennek megfelelően bontsuk lépésekre a feladatot.

#### A funkcionál csökkenési kupja

A  $\Phi$ -re kirótt feltételek mellett  $F$  differenciálható és

$$\langle F'/x_0, u_0/, \bar{x}, \bar{u}/ \rangle = \int_{t_0}^{t_1} [\langle \Phi_x(x_0/t/, u_0/t/, t), \bar{x}/t/ \rangle_{R_n} + \langle \Phi_u, \bar{u} \rangle_{R_m}] dt, \otimes$$

ahol az integrandus második tagjában ugyanazok az argumentumok szerepelnek, mint az elsőben, s így a rövidség kedvéért elhagytuk őket; a későbbiek során is alkalmazzuk majd ezt a rövidítést. A formula bizonyítása roppant egyszerű:

$$F/x_0 + \bar{x}, u_0 + \bar{u}/ - F/x_0, u_0/ = \int_{t_0}^{t_1} [\Phi(x_0/t/ + \bar{x}/t/, u_0/t/ + \bar{u}/t/, t) - \Phi(x_0/t/, u_0/t/, t)] dt.$$

Az integrandus  $\Phi$  differenciálhatósága következtében felírható mint  $\otimes$  integrandusának és egy  $o(|x/t| + |u/t|)$  tagnak összege, ahol  $|\cdot|$  az euklideszi normát jelöli mind  $R_n$ -ben, mind  $R_m$ -ben. Ebből a 2.2 definíciót figyelembe véve szinte azonnal



adódik a kívánt eredmény. Így 2.10 tételből tudjuk a csökkenési kupot, s ennek megfelelően 2.14 szerint, ha  $K_{CS} \neq \emptyset$

$$K_O^* := K_{CS}^* = \{ -\lambda_O F'/x_O, u_O/ ; \lambda_O \geq 0 \}.$$

A  $Q_1$  halmaz lehetséges irányai

Jelölje  $\hat{Q}_1$  a  $Q_1$  definíciójában szereplő halmazt, azaz  $Q_1 = C \times \hat{Q}_1$ .  $\hat{Q}_1$  zárt konvex halmaz  $L_\infty$ -ben és  $\hat{Q}_1 \neq \emptyset$  /M tulajdonságai miatt/, így  $Q_1$  zárt konvex halmaz  $X$ -ben és  $\hat{Q}_1 = C \times \hat{Q}_1 \neq \emptyset$ .

Így a lehetséges irányok kupja az  $/x_O, u_O/$  pontban  $K_1 := K_1 = C \times \hat{K}_1$  alakú, ahol  $\hat{K}_1$  a  $\hat{Q}_1$  lehetséges irányainak kupja az  $u_O$  pontban. Ezek szerint

$$K_1^* = \{0\} \times \hat{K}_1^*.$$

Egyelőre elhalasztjuk  $\hat{K}_1^*$  meghatározását; a későbbiekben visszatérünk rá, s meglátjuk, hogy egy kissé módosított feladattal helyettesíthetjük.

A  $Q_2$  halmaz érintőirányai  
 . . . . .

Vezessük be a  $P: X \rightarrow Y$ ,  $Y := C \times \mathbb{R}_n$  leképezést úgy, hogy  $P/x, u/ := \left( x./ - c_O - \int_{t_O}^{\cdot} (x/t/, u/t/, t) dt; x/t_1/ - c_1 \right)$ .



A feladat megfogalmazásában szereplő differenciálegyenletet integrálegyenletté átirva rögtön látszik, hogy

$$Q_2 = \{ /x, u/ : P/x, u/ = 0 \}.$$

A  $P$  leképezés a  $\varphi$ -re tett kikötés miatt folytonosan differenciálható és

$$P'/x_0, u_0/ \ / \bar{x}, \bar{u}/ = \\ = \left( \bar{x}/./ - \int_{t_0}^{\cdot} [\langle \varphi_x(x_0/t, u_0/t, t), \bar{x}/t/ \rangle_{R_n} + \langle \varphi_u, \bar{u} \rangle_{R_m}] dt; \bar{x}/t_1/ \right).$$

Erről teljesen hasonlóan lehet meggyőződni, mint azt az 1/ pontban tettük. Ahhoz, hogy a 2.12 tételt alkalmazhassuk, azt kell tudnunk,  $P'/x_0, u_0/$  milyen feltételek mellett szűrjekció. Ha az, akkor a tétel szerint az  $\bar{x}, \bar{u}/$  érintőirányok,  $P'/x_0, u_0/$  fenti alakjából jól láthatóan, kielégítik az ugynevezett variációs differenciálegyenletet:

$$\left. \begin{aligned} \dot{\bar{x}} &= \varphi_{x/x_0, u_0, t}/ \bar{x} + \varphi_{u/x_0, u_0, t}/ \bar{u} \\ \bar{x}/t_0/ &= 0 \end{aligned} \right\}, \quad 2.1$$

s ezen felül még

$$\bar{x}/t_1/ = 0 \quad 2.2$$

is teljesül.

Jelölje  $D$  azt a halmazt  $R_n$ -ben, amelyet a variációs differenciálegyenlet megoldásai a  $t_1$  paraméterértéknél elérnek az összes lehetséges irányítás mellett, azaz

$$D := \{ \bar{x}/t_1/ : \bar{x}/./ \text{ kielégíti (2.1)-t, } u \in L_\infty \}.$$

$P'/x_0, u_0/$  akkor ráképezés, ha  $D = R_n$  /"teljes irányíthatóság" feltétele/. Ennek igazolásához vegyünk egy tetszőleges  $(a/./, b) \in Y$  elemet; ekkor

$$z/./ := a/./ + \int_{t_0}^{\cdot} \rho_x(x_0/\tau/, u_0/\tau/, \tau) z/\tau/ d\tau \in C,$$

és a teljesen irányíthatóság miatt  $\exists \bar{u} \in L_\infty$  és  $y \in C \leadsto$

$$\dot{y}/t/ = \rho_x(x_0/t/, u_0/t/, t) y/t/ + \rho_u \bar{u},$$

$$y/0/ = 0,$$

$$y/t_1/ = b - z/t_1/;$$

ezután, ha  $\bar{x} := y + z$ , egyszerű behelyettesítéssel látható, hogy

$$P/x_0, u_0/ / \bar{x}, \bar{u}/ = (a/./, b).$$

Tegyük egy kis kitérőt, amely hasznos lesz a későbbiekben. Elégséges feltételt találunk arra, hogy a variációs differenciálegyenlet teljesen irányítható legyen.

3.1 Állítás: ha  $\forall \psi /t/-re$ , amely a

$$\dot{\psi} = - \rho_x^*(x_0/t/, u_0/t/, t) \psi \quad (2.3)$$

differenciálegyenlet nem nulla megoldása,

$$\rho_u^*(x_0/t/, u_0/t/, t) \psi /t/ \neq 0$$

teljesül, akkor az (1.1) rendszer teljesen irányítható.

Bizonyítás:  $\varphi_x(x_0/t, u_0/t, t) =: A/t,$

$$\varphi_u(x_0/t, u_0/t, t) =: B/t.$$

Tegyük fel, hogy az állítás nem igaz, vagyis  $D \neq R_n$ . Mivel  $D$  lineáris altér /a differenciálegyenlet linearitásából/, így  $\exists 0 \neq a \in R_n$   $\nearrow$

$$\langle a, x/t_1 \rangle_{R_n} = 0 \quad (\forall x/t_1 \in D).$$

Legyen  $\psi/t$  az (2.3) rendszer megoldása  $\psi/t_1 = a$  feltétellel. Mivel  $a \neq 0$ ,  $\psi/t \neq 0$ . Ekkor (2.1)  $\forall \bar{x}/t$  megoldására

$$\begin{aligned} 0 &= \int_{t_0}^{t_1} \langle \dot{\psi}/t + A^*/t/\psi/t, \bar{x}/t \rangle_{R_n} dt = \\ &= - \int_{t_0}^{t_1} \langle B^*/t/\psi/t, \bar{u}/t \rangle_{R_m} dt, \end{aligned}$$

amint arról parciális integrálással könnyű meggyőződni. Lévén a jobb oldalon  $\bar{u} \in L_\infty$  tetszőleges, ez azt jelenti,  $B^*/t/\psi/t = 0$   $\left( \overset{o}{\forall} t \in [t_0, t_1] \right)$ , s ez ellentmond az eredeti feltevésnek.

A most kapott eredmény igen jól kezelhető módszert is ad annak eldöntésére, teljesen irányítható-e a rendszer vagy sem: meg kell keresni az (2.3) differenciálegyenlet-rendszer  $\Psi/t$  megoldás-alaprendszerét, azután képezni a  $B^*/t/\Psi/t$  mátrixot, s ha ennek az oszlopai lineárisan függetlenek, akkor a rendszer teljesen irányítható.

Ezek után visszatérhetünk eredeti feladatunk folytatására.



Az adjungált kup megtalálásához írjuk az érintési kupot  $K_e = K_2 \cap K_3$  alakba, ahol  $K_2$  elemei (2.1) -nek tesznek eleget,  $K_3$  elemei pedig (2.2) -nek. Mind  $K_2$ , mind  $K_3$  lineáris altér  $X$ -ben, így a 2.13 állítás szerint a hozzájuk tartozó adjungált kupok a megfelelő annullátorok.  $K_3 = K \times L_\infty$  alakú, ahol  $K := \{x \in C : x/t_1/ = 0\}$ . Ennek megfelelően  $K_3^* = K^* \times \{0\}$  és  $K^* = R_n$ , mert  $C$ -ben az egy ponton eltűnő függvények alterének annullátora a kérdéses pontra koncentrált mértékek /funkcionálok/ halmaza, azaz, ha  $x \in K$  és  $f \in K^*$ , akkor

$$\langle f, x \rangle = \langle a, x/t_1/ \rangle_{R_n} \quad (a \in R_n)$$

Az eddig elmondottakból következően  $K_3^*$  véges dimenziós, továbbá lévén  $K_2^*$  gyenge\* zárt /ld. F.5./,  $K_2^* + K_3^* \subset X^*$  gyenge\* zárt /zárt altér és véges dimenziós altér összege mindig zárt/. Ezek szerint F.9. alapján

$$K_e^* = K_2^* + K_3^*.$$

#### A minimum szükséges feltételének vizsgálata

A Dubovickij - Miljutyin-tétel szerint annak szükséges feltétele, hogy az  $F$  funkcionál a  $Q_1 \cap Q_2$  halmazon minimumot érjen el az  $/x_0, u_0/$  pontban az, hogy létezzen  $f_i \in K_i^*$  ( $i = 0, 1, 2, 3$ ) nem mind nulla funkcionál úgy, hogy  $f_0 + f_1 + f_2 + f_3 = 0$ . Ebből egyelőre azonban még nem sok látszik. Alkalmazzuk az előző egyenletet olyan  $/\bar{x}, \bar{u}/$  elemre, melyben  $\bar{u}$  tetszőleges,  $\bar{x}$  pedig a variációs egyenlet hozzá tartozó megoldása; vagyis, röviden,  $/\bar{x}, \bar{u}/ \in K_2$ . Ekkor  $\langle f_2, \bar{x}, \bar{u}/ \rangle = 0$ , s így

$$\left. \begin{aligned} - \lambda_0 \int_{t_0}^{t_1} [ \langle \Phi_x(x_0/t/, u_0/t/, t), \bar{x}/t/ \rangle_{R_n} + \langle \Phi_u, \bar{u} \rangle_{R_m} ] dt \\ + \langle \hat{f}_1, \bar{u} \rangle + \langle a, \bar{x}/t_1/ \rangle_{R_n} = 0, \end{aligned} \right\} \quad 2.4$$



ahol, emlékeztetünk,  $\hat{f}_1 \in \hat{K}_1^* \subset L'_\infty$  még nem ismert.

Alakítsuk át ezt a kifejezést; ehhez új mennyiséget vezetünk be, amely szoros kapcsolatban van a teljesen irányíthatósággal /ld. 3.1 állítás/. Legyen  $\psi/t/$  a

$$\dot{\psi} = -\rho_x^*(x_0/t/, u_0/t/, t)\psi + \lambda_0 \Phi_x \quad (A)$$

differenciálegyenlet megoldása a

$$\psi/t_1/ = a$$

feltétellel. Fejezzük ki (A)-ból  $\Phi_x$ -t és helyettesítsük (2.4)-be; parciális integrálással, rövid számolás után nyerjük:

$$\langle \hat{f}_1, \bar{u} \rangle = \int_{t_0}^{t_1} \langle -\rho_u^*(x_0/t/, u_0/t/, t)\psi/t/ + \lambda_0 \Phi_u, \bar{u}/t/ \rangle_{R_m} dt \quad (2.5).$$

Most már csak  $\hat{f}_1$ -ről kellene valami közelebbit tudnunk. Azt használjuk ki, hogy  $\hat{f}_1 \in L_1^{m/}[t_0, t_1] \subset L'_\infty$ , amint ez látszik abból, hogy integrál alakban reprezentálható. Sajnos meg lehetőszen hosszadalmas uton juthatunk eredményre, s ezért közvetítőleg külön egységként adjuk meg:

3.2 Lemma:  $Q := \{u \in L_\infty^{m/}(T), T \subset \mathbb{R} : u/t/ \in M \subset R_m \quad \forall t \in T\}$ .

Ha a  $z \in L_1^{m/}(T)$  a  $Q$  halmaz  $u_0$  pontjában támasztósíkot meghatározó funkcionál, azaz  $\langle z, u - u_0 \rangle \geq 0 \quad (\forall u \in Q)$ , akkor  $z/t/$  az  $M$  halmaz  $u_0/t/$  pontjában támasztósík vektora  $\forall t \in T$ , azaz  $\langle z/t/, u - u_0/t/ \rangle_{R_m} \geq 0 \quad \forall u \in M$  és  $\forall t \in T$ .

Bizonyítás: Jelölje  $\mu$  a Lebesgue-mértéket a számegyenesen.

Tegyük fel, hogy a lemma állítása nem igaz, vagyis

$$\exists A_0 \subset T, \mu/A_0/ = \varepsilon > 0, \text{ és } \bar{u} \in M \nearrow \langle z/t, \bar{u} - u_0/t \rangle_{R_m} < 0, \forall t \in A_0.$$

Luzin ismert tételéből viszont

$$\exists A_z \subset T, \mu/A_z/ \leq \frac{\varepsilon}{3} \nearrow z./ \text{ folytonos a } T \setminus A_z \text{ halmazon,}$$

$$\exists A_u \subset T, \mu/A_u/ \leq \frac{\varepsilon}{3} \nearrow u_0./ \text{ folytonos a } T \setminus A_u \text{ halmazon.}$$

$$\text{Mivel } \mu/A_z/ + \mu/A_u/ < \mu/A_0/, \exists t_0 \in A_0, t_0 \notin A_z \cup A_u;$$

a  $z./$  és  $u_0./$  függvények  $t_0$ -beli folytonossága miatt

$$\exists A \subset T, \mu/A/ > 0 \nearrow \langle z/t, \bar{u} - u_0/t \rangle_{R_m} \leq \frac{\langle z/t_0, \bar{u} - u_0/t_0 \rangle_{R_m}}{2}, (t \in A)$$

/ugyanis a vizsgált skaláris szorzat értéke a  $t_0 \in A_0$  pontban  $A_0$  definíciója szerint negatív/.

$$u_1/t/ := \begin{cases} \bar{u} & \text{ha } t \in A, \\ u_0/t/, & t \in T \setminus A. \end{cases}$$

Ekkor  $u_1 \in Q$  és

$$\begin{aligned} \langle z, u_1 \rangle &= \int_T \langle z/t, u_1/t \rangle_{R_m} dt = \int_T \langle z/t, u_0/t \rangle_{R_m} dt + \\ &+ \int_A \langle z/t, \bar{u} - u_0/t \rangle_{R_m} dt. \end{aligned}$$

A jobb oldal második tagja határozottan negatív, így

$$\langle z, u_1 \rangle < \langle z, u_0 \rangle$$

adódik, és ez ellentmond annak, hogy  $z$  támasztósik funkcionálja  $u_0$ -ban.

Ennek a lemmának a birtokában, figyelembe véve, hogy 2.15 szerint a lehetséges irányokat, lévén  $\hat{Q}_1$  konvex és a belseje nem üres, épp a támasztósíkok adják meg, (2.5) így írható át:

$$\langle -\phi_u^*(x_0/t, u_0/t, t) \psi/t + \lambda_0 \phi_u, u - u_0/t \rangle_{R_m} \geq 0$$

$$(\forall u \in M \text{ és } \forall t \in [t_0, t_1]) \quad (B)$$

A  $\lambda_0 = 0$  és  $\psi/t \equiv 0$  egyszerre nem következhet be, mert akkor  $f_0 = 0$ , továbbá  $a = \psi/t_1 = 0 \Rightarrow f_3 = 0$ , de ekkor már  $f_1 = 0$  is, azaz minden funkcionál nulla lenne.

Vizsgáljuk meg azokat az eseteket, amelyeket eddig ki-zártunk:

ha  $K_0 = \emptyset$ , akkor

$$\int_{t_0}^{t_1} [\langle \phi_x(x_0/t, u_0/t, t), \bar{x}/t \rangle_{R_n} + \langle \phi_u, \bar{u} \rangle_{R_m}] dt = 0 \quad (\forall \bar{x}, \bar{u}),$$

s így  $\lambda_0 = 1$  és  $\psi/t_1 = 0$  választással az előzőhöz ha-sonló parciális integrálás után azt kapjuk, hogy teljesül (B).

ha  $D \neq R_n$ , akkor  $\lambda_0 = 0$  választással  $\psi/t \neq 0$  (A) megoldása,

ugy, hogy  $\phi_u^*(x_0/t, u_0/t, t) \psi/t \equiv 0$  /ld. 3.1 állítás/, s így ismét teljesül (B).

Foglaljuk össze eredményeinket: a fejezet elején megfo-galmazott feladatnak az ott leirt feltételek mellett az  $/x_0, u_0/$  pont csak akkor lehet megoldása, ha  $\exists \lambda_0 \geq 0$  szám és az (A) differenciálegyenletet kielégítő  $\psi/t$  függvény úgy, hogy fennáll a (B) összefüggés, s emellett  $\lambda_0 = 0$  és  $\psi/t \equiv 0$  egyszerre nem következhet be.



Megjegyzés:

a/ (2.4)-ből látszik, hogy ha  $\lambda_0 \neq 0$ , akkor  $\lambda_0 = 1$  választható; viszont (B)-ből az következik, hogy  $\lambda_0 = 0$  nem lehet, ha a rendszer teljesen irányítható.

b/ igen érdekes, hogy mind az előző fejezetben, a feltételes szélsőértékszámításnál, mind itt, a variációszámításnál az 1.8 tétel alkalmazhatósága érdekében kizárt eseteknél a tétel végső formájában szereplő konstansokat illetve függvényeket úgy választottuk meg - és választhattuk meg - hogy az összes funkcionál nulla legyen, azonban a konstansok illetve függvények nem azonosan nullák.

Végezetül a későbbiek szempontjából célszerű egy kissé átfogalmazni eredményünket; vezessük be a következő függvényt:

$$H/x, u, \psi, t/ := -\langle \varphi/x, u, t/, \psi \rangle_{R_n} + \lambda_0 \Phi/x, u, t/;$$

$$\text{ekkor } -\varphi_u^*/x, u, t/\psi + \lambda_0 \Phi_u/x, u, t/ = H_u/x, u, \psi, t/, \text{ s így (B)}$$

azt jelenti, hogy, ha  $/x_0, u_0/$  a feladat megoldása, akkor

$$\left. \begin{aligned} H(x_0/t/, u, \psi/t/, t) &\geq H(x_0/t/, u_0/t/, \psi/t/, t) \\ \forall u \in M, \quad \forall t \in [t_0, t_1] \end{aligned} \right\} \quad (C)$$

Befejezésül nézzük meg, hogyan adja vissza eredményünk a legegyszerűbb variációszámítási feladatban az ismert egyenletet. Itt tehát  $\varphi_u \equiv 1$ ,  $\varphi_x \equiv 0$  és jól láthatóan a variációs differenciálegyenlet  $\dot{x} = u$ , ami teljesen irányítható, így  $\lambda_0 = 1$  választással (B)-ből azt kapjuk, hogy

$$\begin{aligned} \langle -\psi/t/ + \varphi_u(x_0/t/, u_0/t/, t), u - u_0/t/ \rangle_{R_n} &\geq 0 \\ (\forall u \in R_n \text{ és } \forall t \in [t_0, t_1]), \end{aligned}$$



ebből

$$-\psi/t/ + \Phi_u(x_o/t/, u_o/t/, t) = 0 \quad (\forall t \in [t_o, t_1]).$$

Ha (A)-ból behelyettesítjük  $\psi/t/-t$ , nyerjük a végeredményt, az Euler - Lagrange-féle egyenletet:

$$\Phi_u(x_o/t/, u_o/t/, t) - \int_{t_o}^t \Phi_x(x_o/\tau/, u_o/\tau/, \tau) d\tau = \text{const} \quad (\forall t \in [t_o, t_1]).$$

### 3. Az optimális irányítás; Pontrjagin minimum-elve

A klasszikus variációszámítás azonkívül, hogy meglehetősen erős feltételek teljesülését követeli meg a feladatban szereplő függvényektől, nem alkalmazható igen kézenfekvő, természetes módon előforduló esetekben; ilyen például az, amikor  $M = \emptyset$ .

Tekintsük ugyanazt a feladatot, mint az előző fejezetben, azonban a benne szereplő mennyiségekre kirótt feltételek legyenek a következők:

a/  $M \subset \mathbb{R}_m$  tetszőleges halmaz,

b/  $\Phi$  és  $\varphi$  folytonosan differenciálhatók az első, folytonosak a második változójukban,

c/  $\Phi$  és  $\varphi$  folytonosan differenciálhatók a harmadik változójukban.

Az első két feltétel gyengébb, a harmadik erősebb az előzőeknél. Ez az erősebb harmadik feltétel lehetővé teszi, hogy az  $(n+1)$ -ik fáziskoordináta

$$\dot{x}_{n+1} = 1, \quad x_{n+1}/t_o/ = t_o, \quad x_{n+1}/t_1/ = t_1$$

bevezetésével a feladat autonóm lesz, azaz olyan, amelyben  $\Phi$  és  $\varphi$  explicite nem függ az időtől. Harmadik feltételként tehát ezt is megkövetelhetjük volna, s a továbbiakban ilyen alakban használjuk, vagyis csak autonóm feladattal foglalkozunk.

Ezek mellett a feltételek mellett közvetlenül nem alkalmazható a Dubovickij - Miljutyin-féle tétel: M tetszőleges volta például azt is megengedi, hogy mindössze két pontból álljon, s ekkor nem lehet szó sem lehetséges irányokról, sem érintő irányról. Az optimális irányítás ebben az általános keretben úgy tárgyalható, hogy visszavezetjük a variációszámításra. Érdekessége ennek a megoldásnak, hogy a Pontrjagin-féle minimum-elvet a szokásostól egészen eltérő módon bizonyítja. Mi nem részletezzük ezt a felépítést, hiszen ennek az összefoglalónak a célja csak az, hogy megmutassa, miként gyűjti egységbe a Dubovickij - Miljutyin-tétel a szerteágazó feladatokat, hogyan alkalmazható a tétel az egyes speciális esetekre. A Pontrjagin-féle minimum-elv ilyen formájú teljes bizonyítását, valamint az elmélet alkalmazásait más, igen változatos módon megfogalmazott feladatokra /nem rögzített  $t_1$  végső idő, különféle megszorítások a fáziskoordinátákra, más alakú funkcionálok, stb/ [3]-ben lehet megtalálni.

Mielőtt a variációszámításra való visszavezetést megcsinálnánk, visszaidézzük a feladat megfogalmazását, hogy jobban előttünk álljon a későbbiekben összehasonlítás céljából /I. feladat/.

$$X = C^{/n/} [t_0, t_1] \times L_{\infty}^{/m/} [t_0, t_1], \text{ elemei az } /x, u/ \text{ párok;}$$

a minimalizálandó funkcionál  $X$ -en:

$$F/x, u/ = \int_{t_0}^{t_1} \Phi(x/t/, u/t/) dt,$$

a következő megszorításokkal:

$$\dot{x} = \varphi/x, u/, \quad x/t_0/ = c_0, \quad x/t_1/ = c_1 \quad (3.1)$$

$$u/t/ \in M \quad (\forall t \in [t_0, t_1]) . \quad (3.2)$$

Ezután rátérhetünk az említett program ismertetésére, melynek első részét, hogyan vezetjük vissza feladatunkat a variációszámításra, teljes egészében végig csináljuk.

Legyen a

$$T : [0, 1] \ni \tau \rightarrow t \in [t_0, t_1]$$

leképezés /az idő "transzformációja"/ olyan, hogy

$$T/\tau/ := t_0 + \int_0^\tau v/\tau/ d\tau', \quad (3.3)$$

$$T/1/ = t_1, \quad (3.4)$$

$$v/\tau/ \geq 0 \quad \tau \in [0, 1] . \quad (3.5)$$

Világos, hogy egyrészt  $v/\tau/$  nincs egyértelműen meghatározva, másrészt  $T$  akkor és csak akkor egy-egyértelmű, ha  $v/\tau/ > 0 \quad \forall \tau \in [0, 1]$ . Definiáljuk az inverz függvényt erre való tekintettel úgy, hogy

$$\tau/t/ := \inf \{ \tau : T/\tau/ = t \}. \quad (3.6)$$



Fogalmazzunk meg egy új feladatot, amely mint látni fogjuk ekvivalens az eredetivel /II. feladat/.

$$\hat{X} := C^{/n/} [0,1] \times L_{\infty}^{/m/} [0,1] \times L_{\infty} [0,1],$$

melynek elemeit  $/\hat{x}, \hat{u}, v/$ -vel jelöljük.

$$\hat{F}/\hat{x}, \hat{u}, v/ := \int_0^1 v/\tau/ \Phi(\hat{x}/\tau/, \hat{u}/\tau/) d\tau.$$

Keresendő az  $F$  minimuma az alábbi mellékfeltételekkel:

$$\frac{d\hat{x}/\tau/}{d\tau} = v/\tau/ \varphi(\hat{x}/\tau/, \hat{u}/\tau/), \quad \hat{x}/0/ = c_0, \quad \hat{x}/1/ = c_1 \quad (3.7)$$

$$\hat{u}/\tau/ \in M \quad (\forall \tau \in [0,1]), \quad (3.8)$$

$$v/\tau/ \geq 0 \quad (\tau \in [0,1]). \quad (3.9)$$

### 3.3 Tétel:

$$A_+ := \{\tau \in [0,1] : v/\tau/ > 0\},$$

$$A_0 := \{\tau \in [0,1] : v/\tau/ = 0\}.$$

Ha  $/x, u/$  eleget tesz a (3.1) - (3.2) feltételeknek, és ha  $v/\tau/$  a (3.4) - (3.5) feltételeket kielégítő tetszőleges függvény, amely  $T/\tau/-t$  (3.3) szerint határozza meg, akkor a  $v/\tau/$  és az

$$\hat{x}/\tau/ := x(T(\tau)), \quad (3.10)$$

$$\hat{u}/\tau/ := \begin{cases} u(T(\tau)) & (\tau \in A_+), \\ \text{tetszőleges} & \tau \in A_0 \end{cases} \quad (3.11)$$



függvények eleget tesznek a (3.7) - (3.9) feltételeknek és

$$\hat{F}/\hat{x}, \hat{u}, v/ = F/x, u/$$

Fordítva, ha  $/\hat{x}, \hat{u}, v/$  kielégíti a (3.7) - (3.9) feltételeket és ha  $\tau/t/-t$  3.6 adja meg, akkor az

$$x/t/ := \hat{x}(\tau(t)),$$

$$u/t/ := \hat{u}(\tau(t))$$

függvények eleget tesznek a (3.1) - (3.2) feltételeknek és

$$F/x, u/ = \hat{F}/\hat{x}, \hat{u}, v/.$$

A bizonyítás szinte magától értetődő, lévén

$$\frac{d\hat{x}/\tau/}{d\tau} = \frac{dx/t/}{dt} v/\tau/,$$

és ha  $v/\tau/ > 0$ , akkor ez megfordítható,  $\frac{dx/t/}{dt}$  is kifejezhető, ha pedig  $v/\tau/ = 0$  egy egész intervallumon, akkor ott  $T/\tau/$  és  $\hat{x}/\tau/$  konstans, s ezt visszatükrözi az  $x/t/ = \hat{x}/\tau/t//$  egyenlőség  $\tau/t/$  definíciója szerint.

A tétel következményeként, ha  $/x_0, u_0/ \in X$  az I. feladat megoldása, akkor a (3.4) - (3.5) feltételeknek eleget tevő tetszőleges  $v_0$  esetén a (3.3) és (3.10) - (3.11) által meghatározott  $/\hat{x}_0, \hat{u}_0, v_0/ \in \hat{X}$  megoldása a II. feladatnak. Természetesen ugyanezek a függvények adják a III. feladat megoldását is, ha a III. feladat abban különbözik a II. feladattól, hogy  $\hat{u}_0$ -t rögzítjük és keressük  $\hat{F}/\hat{x}, \hat{u}_0, v/$  minimumát csak  $\hat{x}$ -ben és  $v$ -ben. Ezzel már el is értük a célunkat, hisz  $v \neq \emptyset$  és  $v \neq \emptyset$  a feladatot meghatározó függvények folytonosan

differentiálhatók a minimalizáló változójukban, továbbá a  $v/\tau \geq 0 \quad \tau \in [0,1]$  feltétel azt jelenti, hogy az irányítás szerepét játszó függvény nem üres belsejü konvex halmazon veszi fel értékeit, tehát alkalmazható a variációszámításnál nyert eredményünk. Természetesen a végeredményig hosszú utat kell még bejárni, amelyen kihasználva, hogy  $v/\tau$  nem egyértelműen meghatározott, továbbá, hogy  $u/\tau \quad \tau \in A_0$  esetén tetszőleges ügyes de egyáltalán nem szembetűnő választások után nyerjük a variációszámítás eredményének (C) megfogalmazásából a Pontrjagin-féle minimum-elvet, amely alakját tekintve pontosan ugyanilyen.

## FÜGGELÉK

F.1 Definíció: Az  $X$  lineáris vektortér esetében  $K \subset X$  nulla-csucu kup, ha

$$\lambda K = K \quad (\forall \lambda > 0).$$

(Ha  $K$  nulla-csucu kup, akkor valamely  $x_0 \in X$  esetében  $x_0 + K$  olyan kup, amelynek csucsa az  $x_0$  pontban van).

F.2 Állítás: Ha  $X$  topológikus vektortér és  $K \subset X$  kup, akkor  $\overset{0}{K}$ ,  $\bar{K}$  és  $\langle K \rangle$  szintén kup.

F.3 Definíció: Az  $X$  lokálisan konvex vektortér és  $K \subset X$  nulla-csucu kup esetében a  $K^* := \{ f \in X' : \langle f, x \rangle \geq 0 \quad \forall x \in K \}$  halmaz a  $K$  adjungált kupja.

A definíció azonnali folyományai az alábbiak:

F.4 Állítás:

- a/  $K^*$  nulla-csucu konvex kup  $X'$ -ben;
- b/ ha  $K_1 \subset K_2$ , akkor  $K_1^* \supset K_2^*$ ;
- c/ ha  $A$  tetszőleges indexhalmaz, akkor  $\left( \bigcup_{\alpha \in A} K_\alpha \right)^* = \bigcap_{\alpha \in A} K_\alpha^*$ .

Ugyancsak igen egyszerűek a következő állítások; felhívjuk a figyelmet, hogy a továbbiakban  $X$  mindig lokálisan konvex vektortér és a felülhuzás az adott halmaz gyenge, illetve gyenge<sup>\*</sup> lezárását jelzi  $X$ -ben, illetve  $X'$ -ben/.

F.5 Állítás:  $K^*$  gyenge<sup>\*</sup> zárt, azaz  $\overline{K^*} = K^*$ .



Bizonyítás: a  $K_x^* := \{f \in X' : \langle f, x \rangle \geq 0, x \in K \text{ rögzített}\}$  halmaz nyilvánvalóan gyenge\* zárt, és így  $K^* = \bigcap_{x \in K} K_x^*$  szintén gyenge\* zárt.

F.6 Állítás:  $K^* = (\bar{K})^* = (\langle \bar{K} \rangle)^*$ .

Bizonyítás: nyilvánvalóan  $K^* \supset (\bar{K})^* \supset (\langle \bar{K} \rangle)^*$  /ld. F.4./; másrészt viszont, ha  $\langle f, x \rangle \geq 0 \quad x \in K$ , akkor  $f$  linearitása miatt  $\langle f, x \rangle \geq 0 \quad (x \in \langle K \rangle)$ , és  $f$  folytonossága miatt  $\langle f, x \rangle \geq 0 \quad (x \in \bar{K})$ .

F.7 Állítás:  $\langle \bar{K} \rangle = K^{**} := \{x \in X : \langle f, x \rangle \geq 0 \quad \forall f \in K^*\}$ .

Bizonyítás:  $Q := \langle \bar{K} \rangle$ ; F.6 szerint  $Q^* = K^*$ , s így  $K^{**}$  definíciójából rögtön adódik, hogy  $Q \subset K^{**}$ ; tegyük fel, hogy  $Q \neq K^{**}$  és legyen  $x_0 \in K^{**} \setminus Q$ ; ekkor a Hahn - Banach-tétel szerint  $x_0$  elválasztható  $Q$ -től egy hipersikkal, azaz  $\exists f \in X' \sim \langle f, x_0 \rangle < 0$  és  $\langle f, x \rangle \geq 0 \quad \forall x \in Q$  /a hipersík választható úgy, hogy átmenjen a kup csucsán/,  $\Rightarrow f \in Q^* = K^*$ ,  $\Rightarrow x_0 \notin K^{**}$ , és ez ellentmond a feltevésünknek, tehát  $Q = K^{**}$ .

Igen fontos az alkalmazásokban az F.4/c állításhoz hasonló összefüggés kupok közös részére vonatkozóan; ez azonban már valamivel bonyolultabb.

Vezessük be a következő jelölést: legyen  $A$  tetszőleges indexhalmaz,  $K_{\alpha}^* (\alpha \in A)$  adjungált kupok,

$$\sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* := \left\{ \sum_{i=1}^n f_{\alpha_i} \quad , \quad n = 1, 2, \dots, \quad f_{\alpha_i} \in K_{\alpha_i}^*, \quad \alpha_i \in A, \right. \\ \left. i = 1, 2, \dots, n \right\}.$$



A definícióból azonnal következik:

F.8 Állítás:

$$a/ \left\langle \bigcup_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* \right\rangle = \sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^*,$$

$$b/ \left( \bigcap_{\alpha \in A} K_{\alpha} \right)^* \supset \sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^*.$$

$$\text{F.9 Állítás: } \left( \bigcap_{\alpha \in A} \overline{\langle K_{\alpha} \rangle} \right)^* = \overline{\left\langle \bigcup_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* \right\rangle}.$$

$$\text{Bizonyítás: } Q := \overline{\left\langle \bigcup_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* \right\rangle},$$

$$Q^* = \left( \bigcup_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* \right)^* \quad /F.6\text{-ből/},$$

$$= \bigcap_{\alpha \in A} K_{\alpha}^{**} \quad /F.4\text{-ből/},$$

$$= \bigcap_{\alpha \in A} \overline{\langle K_{\alpha} \rangle} \quad /F.7\text{-ből/},$$

és végül, lévén  $Q$  gyengén zárt és konvex, F.7 szerint  $Q^{**} = Q$  s ezzel el is jutottunk célunkhoz.

Következmény: lévén  $\overline{\left\langle \bigcup_{\alpha \in A} K_{\alpha}^* \right\rangle} = \sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^*$ , ha  $K_{\alpha}$   $\alpha \in A$  gyengén zárt és konvex,  $\sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^*$  pedig gyengé\* zárt, akkor

$$\left( \bigcap_{\alpha \in A} K_{\alpha} \right)^* = \sum_{\alpha \in A} K_{\alpha}^*$$

F.10 Állítás: legyen  $K$  nulla-csúcsú konvex kup,  $L$  lineáris altér és  $K \cap L \neq \emptyset$ .

$$\text{Ekkor } (K \cap L)^* = K^* + L^*.$$

Bizonyítás: a Hahn - Banach-tétel következményeként, ha  $f \in L'$  és  $\langle f, x \rangle \geq 0 \quad \forall x \in K \cap L$ , akkor  $\exists \bar{f} \in \bar{X}'$  az  $f$ -nek kiterjesztése /azaz  $\langle \bar{f}, x \rangle = \langle f, x \rangle$  ha  $x \in L / \curvearrowright \langle \bar{f}, x \rangle \geq 0 \quad \forall x \in K$ . Így, ha  $f \in (K \cap L)^*$ ,  $\exists \bar{f} \in K^* \curvearrowright \langle \bar{f}, x \rangle = \langle f, x \rangle \quad \forall x \in L$ , azaz  $f - \bar{f} \in L$  és ily módon  $f = \bar{f} + /f - \bar{f}/ \in K^* + L^*$ ; tehát  $(K \cap L)^* \subset K^* + L^*$ , az ellentétes irányu tartalmazás pedig F.8-ból következik.

F.11 Állítás: legyenek  $K_i$  ( $i = 1, \dots, n$ ) nyílt konvex kupok,

$$\bigcap_{i=1}^n K_i \neq \emptyset.$$

Ekkor

$$\left( \bigcap_{i=1}^n K_i \right)^* = \sum_{i=1}^n K_i^*.$$

Bizonyítás:  $\tilde{X} := \underset{/1//2/ \dots /n/}{X \times X \times \dots \times X}$ ; ekkor  $\tilde{X}' = \underset{/1//2/ \dots /n/}{X' \times X' \times \dots \times X'}$ ,

és ha  $\tilde{f} = /f_1, \dots, f_n/ \in \tilde{X}'$ ,  $\tilde{x} = /x_1, \dots, x_n/ \in \tilde{X}$ , akkor

$$\langle \tilde{f}, \tilde{x} \rangle = \sum_{i=1}^n \langle f_i, x_i \rangle$$

A  $\tilde{K} := \bigtimes_{i=1}^n K_i$  halmaz konvex és nyílt  $\tilde{X}$ -ben,

az  $\tilde{L} := \{ \tilde{x} \in \tilde{X} : x_i = x \in X \quad i = 1, \dots, n \}$  halmaz pedig lineáris altér és  $\tilde{K} \cap \tilde{L} \neq \emptyset$ .

Legyen  $f \in \bigcap_{i=1}^n K_i^*$  és definiáljuk az  $\tilde{f} \in \tilde{L}'$  funkcionált úgy, hogy  $\langle \tilde{f}, \tilde{x} \rangle := \langle f, x \rangle$ ,  $\tilde{x} = /x, x, \dots, x/ \in \tilde{L}$ . Nyilvánvalóan

$\tilde{f} \in (\tilde{K} \cap \tilde{L})^*$  s így a Hahn - Banach-tételnek F.9-ben említett következményeként  $\exists \tilde{f} = \tilde{f}_1, \tilde{f}_2, \dots, \tilde{f}_n / \in \tilde{X} \leadsto$

$$\tilde{f} \in \tilde{K}^*, \quad \otimes$$

$$\text{és } \langle \tilde{f}, \tilde{x} \rangle = \langle \tilde{f}, \tilde{x} \rangle \quad (\text{ha } \tilde{x} \in \tilde{L}).$$

Ez utóbbi azt jelenti, hogy  $\sum_{i=1}^n \langle \tilde{f}_i, x \rangle = \langle f, x \rangle, \quad \forall x \in X,$

vagyis  $f = \sum_{i=1}^n \tilde{f}_i$ ; továbbá  $\otimes$  szerint

$$\sum_{i=1}^n \langle \tilde{f}_i, x_i \rangle \geq 0 \quad (x_i \in K_i, \quad i = 1, \dots, n)$$

$$\Rightarrow \langle \tilde{f}_i, x_i \rangle \geq 0 \quad (x_i \in K_i, \quad i = 1, \dots, n)$$

$$\Rightarrow \tilde{f}_i \in K_i^* \quad (i = 1, \dots, n),$$

azaz beláttuk, hogy  $\left( \bigcap_{i=1}^n K_i \right)^* \subset \sum_{i=1}^n K_i^*$ ; az ellentétes irányu tartalmazás F.8-ból következik.

IRODALOM

- [1] Dubovickij A.J. - Miljutyin A.A. ДАН СССР, 149/1963/759  
Zs.vücsiszl. mat. 5/1965/395
- [2] Luszternik L.A. - Szoboljev V.I. Elementü funkcionálnogo  
alaliza, 1965, Nauka
- [3] Girszanov I.V. Lekcii po matematiceszkoi teorii  
eksztremálnüch zadacs, 1970, Izd. Moszk.Univ.
- [4] Hestenes M.R. Calculus of variations and optimal  
control theory, 1966. J.Wiley, N.Y.



## TARTALOMJEGYZÉK

	Oldal
Bevezetés	3
Jelölések	4
I. A Dubovickij-Miljutyin-féle tétel	6
II. Segédeszközök a Dubovickij-Miljutyin-féle alkalmazásához	14
1. Csökkenési irányok	14
2. Lehetséges irányok	19
3. Érintési irányok	21
4. Adjungált kupok	22
III. Az általános elmélet alkalmazása speciális esetekre	25
1. A klasszikus feltételes szélsőérték-feladat és a nem lineáris programozás	25
2. A variációszámítás mint optimális irányítás	28
3. Az optimális irányítás; Pontrjagin minimum-elve	39
Függelék	45
Irodalomjegyzék	50

A TANULMÁNYOK sorozatban eddig megjelentek:

- 1/1973 Pásztor Katalin: Módszerek Boole-függvények minimális vagy nem redundáns,  $\{\wedge, \vee, \neg\}$  vagy  $\{\text{NOR}\}$  vagy  $\{\text{NAND}\}$  bázisbeli, zárójeles vagy zárójel nélküli formuláinak előállítására
- 2/1973 Вашкеви Иштван: Расчленение многосвязных промышленных процессов с помощью вычислительной машины
- 3/1973 Ádám György: A számítógépipar helyzete 1972 második felében
- 4/1973 Bányász Csilla: Identification in the presence of drift
- 5/1973<sup>†</sup> Gyürki J.-Laufer J.-Girnt M.-Somló J.: Optimalizáló adaptív szerszámgepirányítási rendszerek
- 6/1973 Szelke Erzsébet-Tóth Károly: Felhasználói Kézikönyv /USER MANUAL/ a Folytonos Rendszerek Szimulációjára készült ANDISIM programnyelvhez
- 7/1973 Legendi Tamás: A CHANGE nyelv/multiprocesszor
- 8/1973 Klafszky Emil: Geometria programozás és néhány alkalmazása
- 9/1973 R.Narasimhan: Picture Processing Using Pax
- 10/1973 Dibuz Ágoston-Gáspár János-Várszegi Sándor: MANU-WRAP hátlaphuzalozó, MSI-TESTER integrált áramköröket mérő, TESTOMAT-C logikai hálózatok vizsgáló berendezések ismertetése

---

<sup>†</sup>-gal jelölt kivétellel a TANULMÁNYOK megrendelhetők az Intézet Könyvtáránál /Budapest, I. Uri u. 49./

A kiadásért felelős:

Dr. Vámos Tibor

az

MTA Számítástechnikai és Automatizálási  
Kutató Intézet  
igazgatója







